

**(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)**

**(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle**
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
23 mai 2002 (23.05.2002)

PCT

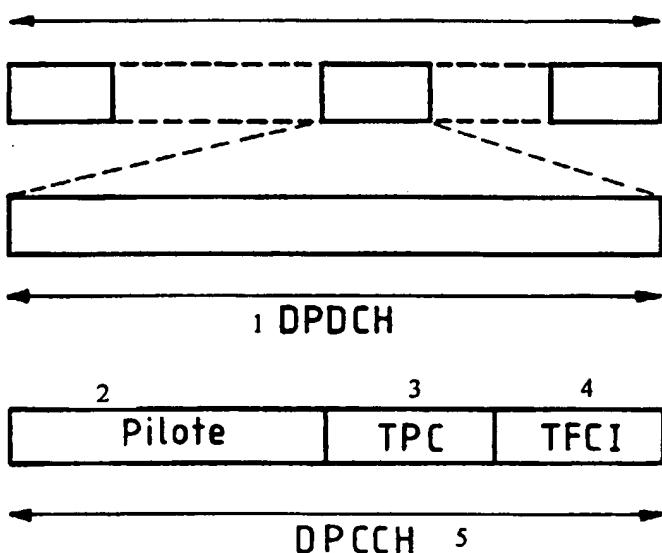
(10) Numéro de publication internationale
WO 02/41522 A2

- (51) Classification internationale des brevets⁷ : H04B 7/005**
- (21) Numéro de la demande internationale :**
PCT/FR01/03585
- (22) Date de dépôt international :**
15 novembre 2001 (15.11.2001)
- (25) Langue de dépôt :** français
- (26) Langue de publication :** français
- (30) Données relatives à la priorité :**
00/14908 17 novembre 2000 (17.11.2000) FR
- (71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) :**
EVOLIUM SAS [FR/FR]; 12, rue de la Baume, F-75008 Paris (FR).
- (72) Inventeur; et**
- (75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) :** AGIN, Pascal [FR/FR]; 2, rue du Clos de Pacy, F-94370 Sucy en Brie (FR).
- (74) Mandataires :** EL MANOUNI, Josiane etc.; Compagnie Financière Alcatel, DPI, 30, avenue Kléber, F-75116 Paris (FR).
- (81) États désignés (national) :** CN, JP, KR, US.

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: METHOD FOR CONTROLLING TRANSMISSION POWER IN A MOBILE RADIOPHONIC SYSTEM

(54) Titre : PROCEDE POUR LE CONTROLE DE PUISSANCE D'EMISSION DANS UN SYSTEME DE RADIOPHONIES MOBILES



- 1...DEDICATED PHYSICAL CONTROL CHANNEL
- 2...CONTROL UNIT
- 3...TRANSMIT POWER CONTROL COMMAND
- 4...TRANSPORT-FORMAT COMBINATION INDICATOR
- 5...DEDICATED PHYSICAL DATA CHANNEL

(57) Abstract: The invention concerns a method for controlling transmission power in a mobile radiophonic system, whereby the transmission power of at least two separate physical channels, transmitted by the same transmitter, is controlled by an algorithm, on the basis of a transmission quality target value (SIR-target) corresponding to a first channel, used as reference, and whereby a transmission power offset (PO) of a second channel relative to the first channel is applied if necessary. The method is essentially characterised in that in case of modification in the required transmission conditions, it consists in applying to said target value (SIR-target) a variation of a first value ($\Delta 1$), and to said power offset (PO) a variation of a second value ($\Delta 2$), so that said first channel should have its transmission power modified by said first value and the second channel should have its transmission power modified by a value equal to the difference ($\Delta 1-\Delta 2$) between the first and said second value.

WO 02/41522 A2

[Suite sur la page suivante]

**Déclaration en vertu de la règle 4.17 :**

- relative à la qualité d'inventeur (règle 4.17.iv)) pour US seulement

Publiée :

- sans rapport de recherche internationale, sera republiée dès réception de ce rapport

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

(57) Abrégé : Procédé pour le contrôle de puissance d'émission dans un système de radiocommunications mobiles, dans lequel au moins deux canaux physiques distincts, transmis par un même émetteur, ont leur puissance d'émission contrôlée par un algorithme de contrôle de puissance, en fonction d'une valeur cible de qualité de transmission (SIR target) correspondant à un premier canal, pris comme référence, et dans lequel un décalage (PO) de la puissance d'émission d'un deuxième canal par rapport au premier canal est appliqué si nécessaire, procédé essentiellement caractérisé en ce que, dans le cas de changement dans les conditions de transmission requises, on applique à ladite valeur cible (SIR target) une variation d'une première valeur ($\Delta 2$), afin que ledit premier canal ait sa puissance d'émission changée de ladite première valeur et le deuxième canal ait sa puissance d'émission changée d'une valeur égale à la différence ($\Delta 1-\Delta 2$) entre ladite première et ladite deuxième valeur.

PROCEDE POUR LE CONTROLE DE PUISSANCE D'EMISSION DANS UN SYSTEME DE RADIOPERATION MOBILES

La présente invention concerne d'une manière générale les systèmes de radiocommunications mobiles, notamment les systèmes dits à accès multiple à 5 répartition par les codes, ou AMRC, ou encore CDMA (pour "Code Division Multiple Access" en anglais).

La présente invention est notamment applicable aux systèmes dits de troisième génération, tels que notamment le système UMTS (pour "Universal Mobile Telecommunication System").

10 D'une manière générale, dans ces systèmes, un des objectifs est d'augmenter les performances, c'est-à-dire notamment augmenter la capacité et/ou améliorer la qualité de service.

Une technique couramment utilisée est la technique dite de contrôle de puissance, et notamment la technique de contrôle de puissance dite en boucle 15 fermée (ou "closed loop power control" en anglais).

Le but du contrôle de puissance en boucle fermée est de maintenir, pour chaque liaison entre une station de base et une station mobile, un paramètre représentatif de la qualité de transmission sur cette liaison (tel que par exemple le rapport signal-sur-interférence, ou SIR, pour "Signal-to-Interference Ratio" en anglais) 20 le plus proche possible d'une valeur cible. Par exemple, dans le sens montant (c'est-à-dire de la station mobile vers la station de base), la station de base estime périodiquement le SIR et compare le SIR estimé à la valeur SIR cible (ou "target SIR" en anglais). Si le SIR estimé est inférieur au SIR cible, la station de base demande à la station mobile d'augmenter sa puissance d'émission. Au contraire, si le SIR estimé est 25 supérieur au SIR cible, la station de base demande à la station mobile de diminuer sa puissance d'émission.

La valeur SIR cible est un paramètre important dans ces systèmes. En effet, si le SIR cible est fixé à une valeur supérieure à la valeur nécessaire, le niveau d'interférence dans le système est inutilement accru, et donc les performances du 30 système sont inutilement dégradées; inversement, si le SIR cible est fixé à une valeur inférieure à la valeur nécessaire, la qualité de service est dégradée pour la liaison considérée.

La valeur SIR cible est généralement choisie en fonction de la qualité de service requise, et est couramment ajustée par un algorithme dit de boucle externe (par opposition à l'algorithme précédent dit aussi algorithme de boucle interne). Le principe de l'algorithme de boucle externe est d'estimer régulièrement la qualité de service et de comparer la qualité de service estimée à la qualité de service requise. La qualité de service est généralement représentée par un taux d'erreur bit (ou BER, pour "bit error rate" en anglais) ou par un taux d'erreur trame (ou FER, pour "frame error rate" en anglais) pour des services de parole, ou encore par un taux d'erreur bloc (ou BLER, pour "block error rate" en anglais) pour des services de données par paquets.

10 Si la qualité de service estimée est inférieure à la qualité de service requise, le SIR cible est accru, sinon, le SIR cible est réduit.

Au contraire de l'algorithme de boucle interne qui doit être rapide pour suivre d'aussi près que possible les variations du SIR, l'algorithme de boucle externe doit être plus lent, car la qualité nécessite d'être moyennée sur une certaine période pour obtenir une estimation fiable. Typiquement, dans les systèmes tels que l'UMTS où les informations transmises sont structurées en trames, elles-mêmes structurées en intervalles de temps (ou « time-slots » en anglais), le SIR du signal reçu est estimé et comparé au SIR cible à chaque intervalle de temps d'une trame, alors que la qualité est moyennée sur plusieurs trames.

20 Le manque de rapidité de l'algorithme de boucle externe peut cependant soulever des problèmes, notamment dans le cas de changement de qualité de service requise, tel que par exemple:

- un changement de mode de transmission, d'un mode dit non compressé vers un mode dit compressé, ou vice versa,
- un changement de service requis (en particulier un changement de débit de transmission),
- un changement de débit de transmission pour un service requis donné (tel que par exemple pour les services de données par paquets),
- un changement dans les conditions d'environnement (par exemple vitesse du mobile, conditions de propagation radio),
- ...etc.

Dans ce qui suit, on s'intéressera plus particulièrement aux problèmes posés, pour le contrôle de puissance, par l'utilisation du mode compressé (ou "compressed mode" en anglais).

Dans un système tel que l'UMTS par exemple, le mode compressé dans le sens descendant a été introduit pour permettre à une station mobile (ou équipement utilisateur, ou UE pour "User Equipment" en anglais) d'effectuer des mesures, dans le sens descendant, sur une fréquence différente de la fréquence qu'elle utilise. Il consiste essentiellement à stopper la transmission dans le sens descendant pendant une certaine durée dite ici durée d'interruption de transmission (cette interruption de transmission étant aussi appelée "transmission gap" en anglais).

Ceci est rappelé au moyen de la figure 1 illustrant, dans le cas où les informations transmises sont structurées en trames, une série de trames successives comportant des trames compressées (telles que T1 par exemple), comportant des interruptions de transmission notées TG, et des trames non compressées (telles que T2 par exemple), ne comportant pas d'interruptions de transmission.

Pendant les trames compressées, la quantité de données transmises en dehors des interruptions de transmission doit donc être adaptée pour tenir compte des interruptions de transmission. Le SIR cible a alors intérêt à être ajusté en correspondance, à défaut de quoi les performances risquent d'être dégradées.

De plus, comme le contrôle de puissance en boucle fermée n'est plus actif pendant la durée d'interruption de transmission, les performances sont dégradées de manière significative, principalement pendant la trame compressée et pendant une ou plusieurs trames dites ici de recouvrement (ou "recovery frames" en anglais), suivant la trame compressée. La dégradation peut atteindre plusieurs décibels. Afin de garder la même qualité de service qu'en mode normal (ou non compressé), ces effets devraient aussi être compensés en accroissant le SIR cible pendant ces trames.

Cependant, l'algorithme de boucle externe étant un procédé lent, plusieurs trames seront probablement nécessaires avant de changer le SIR cible de manière correspondante, et le SIR cible risque même d'être accru juste après les trames compressées ou de recouvrement, à un moment où cela n'est plus souhaité, d'où dans tous les cas une dégradation des performances.

Dans la demande de brevet européen n° 99401766.3 déposée le 13 juillet 1999 par le demandeur, une solution a été proposée pour éviter une telle dégradation de performances en mode compressé.

Brièvement, l'idée de base dans cette demande antérieure est d'anticiper la 5 variation de SIR cible, c'est-à-dire d'appliquer une variation correspondante ΔSIR , de manière anticipée, au SIR cible.

Selon une autre idée contenue dans cette demande antérieure, l'accroissement de SIR cible dû à l'accroissement de débit instantané, et l'accroissement δSIR de SIR cible dû aux performances dégradées dans les trames 10 compressées (c'est-à-dire dû aux interruptions de transmission) peuvent être séparés.

En effet, pour le sens descendant par exemple, puisque la variation de débit est connue de l'UE, seul l'accroissement de SIR cible additionnel δSIR dû aux performances dégradées pendant les trames compressées nécessite être signalé par le réseau à l'UE. Le supplément de ressource de signalisation nécessaire peut être 15 faible si cette variation est signalée avec d'autres paramètres de mode compressé (incluant la durée des interruptions de transmission, leur période, ...).

L'UE pourra accroître le SIR cible de ΔSIR juste avant la trame compressée (ou juste après l'interruption de transmission de la trame compressée) et le réduire de la même valeur juste après la trame compressée. Cette variation de SIR cible s'ajoute 20 à l'algorithme classique de boucle externe qui devra en tenir compte.

Selon une autre idée contenue dans cette demande antérieure, au moins quand l'interruption de transmission est à la fin d'une trame compressée, les performances dans les trames de recouvrement peuvent aussi être dégradées à cause de l'interruption du contrôle de puissance pendant l'interruption de transmission. Il 25 serait donc aussi souhaitable d'accroître le SIR cible dans les trames de recouvrement et de signaler cet accroissement de SIR cible à l'UE. De façon alternative, la même valeur δSIR que pour les trames compressées pourrait être utilisée de façon à réduire la quantité de signalisation nécessaire.

Ainsi, selon cette demande antérieure, en anticipant la variation de SIR cible 30 pendant les trames compressées et les trames de recouvrement, l'efficacité de la boucle externe de contrôle de puissance en mode compressé est augmentée.

Selon une autre idée contenue dans cette demande antérieure, l'UE peut simultanément accroître sa puissance d'émission dans la même proportion avant la

trame compressée, et de même de la réduire dans la même proportion après la trame compressée. Ceci permet d'éviter les inconvénients dûs notamment au fonctionnement par pas de l'algorithme de boucle interne, et donc d'atteindre plus rapidement la nouvelle valeur de SIR cible (par exemple, si la variation de SIR cible 5 est de 5dB, et si le pas du contrôle de puissance est de 1 dB, il faudrait, avec l'algorithme classique de boucle interne, cinq intervalles de temps pour atteindre la nouvelle valeur cible).

Ainsi, selon cette demande antérieure, en anticipant également la variation de puissance d'émission, l'efficacité de la boucle interne de contrôle de puissance en 10 mode compressé est également augmentée.

La variation de valeur cible, notée ΔSIR , peut être obtenue comme décrit dans la demande européenne n° 00400357.0 déposée le 8 Février 2000 par le demandeur.

On rappelle qu'une caractéristique d'un système tel que l'UMTS est la 15 possibilité de transporter plusieurs services sur une même connexion, c'est-à-dire plusieurs canaux de transport sur un même canal physique. De tels canaux de transport (ou TrCH, pour "Transport Channels" en anglais) sont traités séparément selon un schéma de codage canal (incluant un codage détecteur d'erreurs, un codage correcteur d'erreurs, une adaptation de débit, et un entrelacement) avant 20 d'être multiplexés temporellement pour former un canal de transport composite codé (ou CCTrCH, pour "Coded Composite Transport Channel" en anglais) à répartir sur un ou plusieurs canaux physiques. Le traitement selon ce schéma de codage canal s'effectue par intervalles de temps de transmission (ou TTI, pour "Transmission Time Interval" en anglais). Dans ce schéma de codage canal, l'adaptation de débit inclut 25 les deux techniques de poinçonnage et répétition; en outre, un entrelacement inter-trame est effectué sur la longueur TTI, ou profondeur d'entrelacement. Chaque TTI est ensuite segmenté en trames, et le multiplexage en temps et la répartition sur les canaux physiques sont ensuite effectués trame par trame. En outre, chacun des différents canaux de transport TrCH_i ($i=1, \dots, n$) qui sont multiplexés pour former un 30 CCTrCH a sa propre longueur TTI, notée TT_{li}. Plus d'informations sur ces aspects de l'UMTS peuvent être trouvés dans le document 3G TS25.212 V3.0.0 publié par le 3GPP.

Comme décrit dans la seconde demande de brevet antérieure précitée, la valeur ΔSIR peut être obtenue au moyen de l'expression:

$$\Delta SIR = \max (\Delta SIR_1_compression, \dots, \Delta SIR_n_compression) + \Delta SIR_coding$$

où "n" est le nombre de longueurs d'intervalles de temps de transmission TTI

5 pour tous les canaux de transport TrCh d'un canal de transport composite codé CCTrCh, et où ΔSIR_coding vérifie:

- $\Delta SIR_coding = \text{DeltaSIR}$ pour les trames compressées
- $\Delta SIR_coding = \text{DeltaSIRafter}$ pour les trames de recouvrement
- $\Delta SIR_coding = 0$ dans les autres cas

10 et $\Delta SIR_i_compression$ est défini par :

- si les trames sont compressées par poinçonnage:

- $\Delta SIR_i_compression = 10 \log (N * F_i / (N * F_i - TGL_i))$ s'il y a une interruption de transmission dans le TTI courant de longueur F_i trames, où TGL_i est la durée de l'interruption de transmission en nombre d'intervalles de temps (ou "Transmission Gap Length" en anglais) (soit d'une seule interruption de transmission, soit d'une somme de plusieurs interruptions de transmission) dans le TTI courant de longueur F_i trames, et N est le nombre d'intervalles de temps par trame.

- $\Delta SIR_i_compression = 0$ dans le cas contraire

- si les trames sont compressées par réduction du facteur d'étalement:

20 - $\Delta SIR_i_compression = 10 \log (R_{CF}/R)$ pour chaque trame compressée, où R est le débit net instantané avant et après la trame compressée et R_{CF} est le débit net instantané pendant la trame compressée (étant entendu que le terme "débit net instantané" signifie que pour une trame compressée, la période utilisée pour calculer ce débit n'est pas la période entière de la trame mais seulement la fraction de cette 25 période de trame où des données sont transmises); par exemple, dans le sens descendant, $10\log(R_{CF}/R)$ est égal à 3 dB pour l'UMTS, où l'adaptation de débit (ou "rate matching" en anglais) est la même pour les trames compressées et les trames non compressées, quand le mode compressé par réduction du facteur d'étalement par deux est utilisé. Dans le sens montant, $\Delta SIR_i_compression$ est par contre égal à 30 $10 \log ((15-TGL)/15)$ parce que l'adaptation de débit n'est pas la même pour les trames compressées et les trames non compressées. En outre, dans le cas où on réduit simplement le débit d'information, de manière à ne pas avoir besoin de compresser les trames en modifiant le taux de répétition/poinçonnage et/ou le

facteur d'étalement (cette méthode étant aussi dite, en anglais, de "higher layer scheduling"), le terme ΔSIR_i _compression est égal à zéro.

- ΔSIR_i _compression= 0 dans les autres cas.

Dans cet algorithme, max (ΔSIR_1 _compression, ... , ΔSIR_n _compression)

5 correspond à une première composante, et ΔSIR _coding correspond à une seconde composante, pour ladite variation de valeur cible.

Dans cet algorithme la seconde composante ΔSIR _coding a des valeurs différentes pour les trames compressées et de recouvrement, respectivement DeltaSIR, et DeltaSIRafter.

10 D'autres algorithmes ou des variantes pourraient être envisagées, notamment, comme décrit également dans la seconde demande de brevet antérieure précitée :

15 - dans le cas particulier où une interruption de transmission commence dans une première trame et finit dans une seconde trame consécutive (ce cas correspondant à la méthode dite de double trame, ou « double-frame method » en anglais, dans l'UMTS), la seconde trame compressée (avec la deuxième partie de l'interruption de transmission) est considérée comme la trame de recouvrement (ΔSIR _coding= DeltaSIRafter). Dans ce cas, la première trame qui suit les deux trames consécutives considérées n'est pas considérée comme une trame de
20 recouvrement (ΔSIR _coding= 0)

- de façon alternative, la seconde trame compressée pourrait être considérée comme une trame compressée (ΔSIR _coding= DeltaSIR) et la première trame qui suit les deux trames consécutives considérées pourrait être considérée comme une trame de recouvrement (ΔSIR _coding= DeltaSIRafter)

25 - suivant une autre alternative, la deuxième trame compressée pourrait être considérée comme une trame compressée et une trame de recouvrement (ΔSIR _coding= DeltaSIR + DeltaSIRafter, ou toute autre combinaison), ou plus généralement, et pour réduire la quantité de signalisation nécessaire et la complexité, la composante ΔSIR _coding pourrait être déterminée sur la base des valeurs DeltaSIR
30 et DeltaSIRafter, sans qu'il soit nécessaire de signaler aucune autre valeur.

On rappelle par ailleurs que dans un système tel que notamment l'UMTS, différents canaux appelés canaux physiques dédiés (ou "dedicated physical channels"

en anglais) peuvent être transmis simultanément par un même émetteur (par exemple, pour le sens montant, la station mobile, ou UE dans l'UMTS).

On distingue deux types de canaux physiques dédiés:

- des canaux physiques dédiés dits de données (ou DPDCH, pour "dedicated physical data channels" en anglais),
- des canaux physiques dédiés dits de contrôle (ou DPCCH, pour "dedicated physical control channels" en anglais).

A chaque UE en mode connecté est alloué un canal DPCCH et un ou plusieurs canaux DPDCH, selon les besoins.

10 Pour le sens montant, correspondant au cas illustré sur la figure 2, les canaux DPDCH et DPCCH sont multiplexés par les codes à l'intérieur de chaque trame.

Pour le sens descendant, correspondant au cas illustré sur la figure 3, les canaux DPDCH et DPCCH sont multiplexés en temps à l'intérieur de chaque trame.

15 Comme rappelé sur les figures 2 et 3, le canal DPCCH comporte trois champs:

- un champ « pilote », contenant des bits pilote permettant notamment de conserver la synchronisation entre station de base et station mobile, et d'effectuer une estimation du canal de propagation,
- un champ « TPC » (pour "Transmit Power Control command" en anglais), contenant des bits de commande de contrôle de puissance à utiliser par la boucle interne de contrôle de puissance,
- un champ « TFCI » (pour "Transport-Format Combination Indicator" en anglais) contenant des bits d'indication de format de transport, destinés, pour chacun des canaux DPDCH, à indiquer le format de transport utilisé (incluant notamment le schéma de codage, d'entrelacement...etc, fonction du service correspondant).

Dans les demandes de brevet antérieures citées précédemment, le SIR cible était supposé exprimé relativement au DPDCH.

30 Or dans la norme 3GPP (« 3rd Generation Partnership Project »), il est spécifié que le SIR cible est exprimé relativement au DPCCH. En outre, suivant cette norme, le DPDCH et le DPCCH peuvent avoir des puissances d'émission différentes dans le sens montant (30 valeurs différentes étant possibles pour le décalage de

puissance entre ces deux canaux), et dans le sens descendant les trois champs du DPCCH (pilote, TFCI et TPC) et le DPDCH peuvent avoir une puissance d'émission différentes (4 valeurs différentes étant possibles).

En général, le décalage de puissance d'émission entre DPDCH et DPCCH
5 est identique en mode compressé et en mode normal. Ce cas général est celui spécifié par la norme 3GPP pour le sens descendant. Dans ce cas le SIR cible est exprimé exactement de la même façon relativement au DPCCH et au DPDCH et les solutions selon les demandes de brevet antérieures mentionnées précédemment s'appliquent également à ce cas.

10 Cependant, dans le cas où le décalage de puissance d'émission entre DPDCH et DPCCH n'est pas identique en mode compressé et en mode normal (ce qui correspond au cas spécifié par la norme 3GPP pour le sens montant), les solutions selon les demandes de brevet antérieures rappelées précédemment ne sont pas applicables et ne sont pas directement transposables. Notamment, ces
15 demandes de brevet antérieures ne prévoient pas la possibilité de changer la puissance du DPCCH mais seulement la puissance du DPDCH.

La présente invention a notamment pour but d'apporter une solution à ce nouveau problème.

La présente invention a ainsi pour objet un procédé pour le contrôle de
20 puissance d'émission dans un système de radiocommunications mobiles, dans lequel au moins deux canaux physiques distincts, transmis par un même émetteur, ont leur puissance d'émission contrôlée par un algorithme de contrôle de puissance, en fonction d'une valeur cible de qualité de transmission correspondant à un premier canal, pris comme référence, et dans lequel un décalage de la puissance d'émission
25 d'un deuxième canal par rapport au premier canal est appliqué si nécessaire, procédé essentiellement caractérisé en ce que, dans le cas de changement dans les conditions de transmission requises, on applique à ladite valeur cible une variation d'une première valeur, et audit décalage de puissance une variation d'une deuxième valeur, afin que ledit premier canal ait sa puissance d'émission changée de ladite
30 première valeur et le deuxième canal ait sa puissance d'émission changée d'une valeur égale à la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur.

Suivant un premier mode de réalisation :

- ladite première valeur est égale à 0

- la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur correspond à la variation de puissance à appliquer au deuxième canal.

Suivant un deuxième mode de réalisation:

- ladite première valeur correspond à une composante de la variation de puissance à appliquer au premier canal,
- la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur correspond à la différence entre ladite composante de variation de puissance à appliquer au premier canal, et la variation de puissance à appliquer au deuxième canal.

10 Suivant un troisième mode de réalisation:

- ladite première valeur correspond à la variation de puissance à appliquer au premier canal,
- la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur correspond à la différence entre une composante de la variation de puissance à appliquer au premier canal et une composante de la variation de puissance à appliquer au deuxième canal.

Notamment, ledit changement de conditions de transmission requises peut correspondre à l'utilisation du mode compressé.

Suivant un exemple, ledit premier canal est un canal de contrôle.

20 Suivant un exemple ledit deuxième canal est un canal de données.

Suivant une autre caractéristique, ladite composante de la variation de puissance à appliquer au canal de contrôle selon ledit deuxième mode de réalisation, est une composante destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote 25 pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales.

Suivant une autre caractéristique, ladite variation de puissance à appliquer au canal de contrôle selon ledit troisième mode de réalisation comporte une composante destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote 30 pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

Suivant une possibilité, ledit procédé est utilisé pour le contrôle de puissance dans le sens montant.

Suivant une autre possibilité, ledit procédé est utilisé pour le contrôle de puissance dans le sens descendant.

5 La présente invention a également pour objet différentes entités d'un système de radiocommunications mobiles susceptibles de comporter des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention.

Ainsi, un autre objet de l'invention est une station de base pour système de radiocommunications mobiles, cette station de base étant essentiellement 10 caractérisée en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention.

Suivant une autre caractéristique, ladite station de base comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible une variation de ladite première valeur.

15 Suivant une autre caractéristique, ladite station de base comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance une variation de ladite deuxième valeur.

Suivant une autre caractéristique, ladite station de base comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour signaler à une station 20 mobile ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer audit décalage de puissance.

Un autre objet de l'invention est un contrôleur de stations de base pour système de radiocommunications mobiles, ce contrôleur de stations de base étant essentiellement caractérisé en ce qu'il comporte des moyens pour mettre en œuvre 25 un procédé suivant l'invention.

Suivant une autre caractéristique, ledit contrôleur de stations de base comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible une variation de ladite première valeur.

Suivant une autre caractéristique, ledit contrôleur de stations de base 30 comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance une variation de ladite deuxième valeur.

Suivant une autre caractéristique, ledit contrôleur de stations de base comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour

signalier à une station mobile ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer audit décalage de puissance.

Un autre objet de l'invention est une station mobile pour système de radiocommunications mobiles, cette station mobile étant essentiellement caractérisée
5 en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention.

Suivant une autre caractéristique, ladite station mobile comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible une variation de ladite première valeur.

10 Suivant une autre caractéristique, ladite station mobile comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance une variation de ladite deuxième valeur.

Suivant une autre caractéristique, ladite station mobile comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour signaler au réseau
15 ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer audit décalage de puissance.

Un autre objet de l'invention est un système de radiocommunications mobiles, ce système comportant au moins une telle station de base, et/ou au moins un tel contrôleur station de base, et/ou au moins une telle station mobile.

Un autre objet de la présente invention est un procédé pour le contrôle de
20 puissance d'émission dans un système de radiocommunications mobiles, dans lequel un canal de données et un canal de contrôle, transmis par un même émetteur, ont leur puissance d'émission contrôlée par un algorithme de contrôle de puissance, en fonction d'une valeur cible de qualité de transmission correspondant au canal de contrôle, pris comme référence, et dans lequel un décalage de la puissance
25 d'émission du canal de données par rapport au canal de contrôle est appliqué si nécessaire, ce procédé étant essentiellement caractérisé en ce que, dans le cas de changement dans les conditions de transmission requises, correspondant à l'utilisation de mode compressé, on applique à ladite valeur cible une variation comportant une composante destinée à compenser un changement de nombre de
30 bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

Un autre objet de la présente invention est une station de base pour système de radiocommunications mobiles, cette station de base étant essentiellement caractérisée en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un tel procédé.

5 Suivant une autre caractéristique, ladite station de base comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible une variation comportant une composante destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames 10 compressées et dans les trames normales, et une composante destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

Un autre objet de la présente invention est un contrôleur de stations de base pour système de radiocommunications mobiles, ce contrôleur de stations de base 15 étant essentiellement caractérisé en ce qu'il comporte des moyens pour mettre en œuvre un tel procédé.

Suivant une autre caractéristique, ledit contrôleur de stations de base comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible une variation comportant une composante destinée à 20 compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

25 Un autre objet de la présente invention est une station mobile pour système de radiocommunications mobiles, cette station mobile étant essentiellement caractérisée en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un tel procédé.

Suivant une autre caractéristique, ladite station mobile comporte, pour le 30 contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible une variation comportant une composante destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames

compressées et dans les trames normales, et une composante destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

D'autres objets et caractéristiques de la présente invention apparaîtront à la 5 lecture de la description suivante d'exemples de réalisation, faite en relation avec les dessins ci-annexés dans lesquels:

- la figure 1 est un schéma destiné à rappeler le principe de la transmission suivant le mode compressé,
- les figures 2 et 3 sont des schémas destinés à rappeler la structure de 10 trame, pour les canaux DPCCH et DPDCH, respectivement pour le sens montant et pour le sens descendant, dans un système tel que notamment le système UMTS,
- la figure 4 est un schéma destiné à illustrer un exemple de moyens à prévoir, dans un système de radiocommunications mobiles, tel que 15 notamment le système UMTS, pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention, à titre d'exemple pour le contrôle de puissance dans le sens montant.

L'invention peut aussi être présentée de la façon suivante.

L'invention concerne le cas général où le SIR cible est exprimé relativement à 20 un certain canal de référence, ou premier canal (en pratique le DPCCH), et où ce canal de référence a sa puissance d'émission décalée d'un décalage de puissance PO (pour « Power Offset » en anglais) par rapport à un second canal (en pratique le canal DPDCH).

Dans ce qui suit, pour plus de clarté, on se référera plutôt aux canaux 25 DPCCH et DPDCH mais l'invention n'est donc nullement limitée à ce cas.

Par définition, $PO (dB) = 10 \log (P_{DPCCH}/P_{DPDCH})$, où P_{DPCCH} et P_{DPDCH} désignent respectivement la puissance d'émission du canal DPCCH et du canal DPDCH.

De façon très générale, pour changer (durablement) la puissance des canaux DPCCH et DPDCH dans une trame, par rapport à une autre trame, il y a 30 deux possibilités :

- changer le décalage de puissance PO : pour un SIR inchangé, cela permet de changer seulement la puissance du DPDCH,

- changer le SIR cible : pour un décalage de puissance PO inchangé, ceci permet de changer à la fois la puissance d'émission du DPCCH et du DPDCH, de la même quantité.

Plus précisément, pour changer la puissance du DPCCH d'une valeur $\Delta 1$ (en 5 dB) et la puissance du DPDCH d'une valeur $\Delta 2$ (en dB), il est nécessaire :

- d'augmenter le décalage de puissance PO (en dB) de $(\Delta 1 - \Delta 2)$ dB
- d'augmenter le SIR cible SIR target de $\Delta 1$ dB.

Considérons maintenant plus spécifiquement le cas du mode compressé.

Dans ce cas, comme décrit dans les demandes de brevet antérieures rappelées 10 précédemment, et comme rappelé plus haut, l'intention est d'augmenter la puissance du DPDCH pour compenser :

- l'accroissement de débit (dans les trames compressées ou dans tout le TTI incluant la trame compressée dans le cas de mode compressé par poinçonnage)
- 15 - la dégradation de performances due aux interruptions de transmission (interruption du contrôle de puissance, poinçonnage excessif dans le cas de mode compressé par poinçonnage, ...)

Concernant maintenant la puissance du DPCCH (qui ne faisait donc pas l'objet de ces demandes de brevet antérieures). Plusieurs possibilités présentent un 20 intérêt :

- Avoir une puissance inchangée pour le DPCCH. Ceci peut être obtenu en changeant seulement le décalage de puissance PO, avec un SIR cible non modifié.
- 25 - Changer la puissance du DPCCH afin d'avoir la même énergie du signal pilote par intervalle de temps (ou « time-slot » en anglais) de la trame (ou éventuellement la même énergie pour un autre champ du canal pilote). Ceci peut être obtenu en changeant simultanément le décalage de puissance et la variation de SIR cible.
- Changer la puissance du DPCCH pour compenser le changement du 30 nombre de bits pilote (qui peut être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, comme spécifié dans la norme 3GPP) comme dans la deuxième possibilité ci-dessus, et aussi

compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission (comme pour le DPDCH).

La dernière possibilité peut être préférée, car elle correspond mieux à la norme 3GPP actuelle.

5 Dans le premier cas, on peut écrire :

$$\text{SIR}_{\text{cm_target}} = \text{SIR}_{\text{target}}$$

$$\text{PO}_{\text{cm}} = \text{PO} - \Delta \text{SIR_compression} - \Delta \text{SIR1_coding} - \Delta \text{SIR2_coding}$$

Dans le deuxième cas on peut écrire:

$$\text{SIR}_{\text{cm_target}} = \text{SIR}_{\text{target}} + \Delta_{\text{PILOT}}$$

10 $\text{PO}_{\text{cm}} = \text{PO} + \Delta_{\text{PILOT}} - \Delta \text{SIR_compression} - \Delta \text{SIR1_coding} - \Delta \text{SIR2_coding}$

Dans le dernier cas on peut écrire:

$$\text{SIR}_{\text{cm_target}} = \text{SIR}_{\text{target}} + \Delta_{\text{PILOT}} + \Delta \text{SIR1_coding} + \Delta \text{SIR2_coding}$$

$$\text{PO}_{\text{cm}} = \text{PO} + \Delta_{\text{PILOT}} - \Delta \text{SIR_compression}$$

Dans ces différentes expressions :

15 $\text{SIR}_{\text{cm_target}}$ est le SIR cible en mode compressé,

$\text{SIR}_{\text{target}}$ est le SIR cible en mode normal ,

PO_{cm} est le décalage de puissance en mode compressé,

PO est le décalage de puissance en mode normal (en pratique PO peut être égal à une valeur signalée par le RNC ou contrôleur de stations de base ou calculée à partir de valeurs signalées par le RNC (par exemple les gains β_c , β_d tels qu'indiqués ultérieurement)

Δ_{PILOT} correspond à la variation de puissance à appliquer au DPCCCH. dans cet exemple dans le sens montant, suivant la norme 3GPP:

$$\Delta_{\text{PILOT}} = 10 \log_{10} (\text{N}_{\text{pilot,N}} / \text{N}_{\text{pilot,curr}})$$

25 où $\text{N}_{\text{pilot,N}}$ est le nombre de bits pilote par intervalle de temps dans une trame où il n'y a pas d'interruption de transmission, et $\text{N}_{\text{pilot,curr}}$ est le nombre de bits pilote par intervalle de temps dans la trame en cours.

ΔSIR_compression est défini, par exemple pour le sens montant, par:

- $\Delta \text{SIR_compression} = 10 \log (15 / (15 - \text{TGL}))$ dB s'il y a une interruption de transmission (ou "transmission gap") dans la trame en cours pour le mode compressé par réduction par deux du facteur d'étalement, où TGL est la longueur de cette interruption de transmission en nombre d'intervalles de temps dans la trame considérée , et 15 est le nombre d'intervalles de temps d'une trame.

- $\Delta SIR_{compression} = 0 \text{ dB}$ dans tous les autres cas.

$\Delta SIR1_coding$ et $\Delta SIR2_coding$ sont calculés à partir de paramètres DeltaSIR1, DeltaSIR2, DeltaSIRafter1, DeltaSIRafter2 signalés par les couches supérieures, pour le sens considéré ou pour le sens opposé, de la façon suivante (en 5 considérant le cas de motifs formés de deux interruptions de transmission successives):

10 - $\Delta SIR1_coding = \text{DeltaSIR1}$ si le début de la première interruption de transmission d'un motif est à l'intérieur de la trame courante (DeltaSIR1 est une variation de SIR cible dans le sens montant pendant la trame contenant le début de la première interruption de transmission du motif)

15 - $\Delta SIR1_coding = \text{DeltaSIRafter1}$ si la trame en cours suit immédiatement une trame contenant le début de la première interruption de transmission du motif (DeltaSIRafter1 est une variation de SIR cible dans le sens montant une trame après la trame contenant le début de la première interruption de transmission du motif)

20 - $\Delta SIR2_coding = \text{DeltaSIR2}$ si le début de la deuxième interruption de transmission d'un motif est à l'intérieur de la trame courante (DeltaSIR2 est une variation de SIR cible dans le sens montant pendant la trame contenant le début de la deuxième interruption de transmission du motif).

25 - $\Delta SIR2_coding = \text{DeltaSIRafter2}$ si la trame en cours suit immédiatement une trame contenant le début de la deuxième interruption de transmission du motif (DeltaSIRafter2 est une variation de SIR cible dans le sens montant une trame après la trame contenant le début de la deuxième interruption de transmission du motif).

30 - $\Delta SIR1_coding = 0 \text{ dB}$ et $\Delta SIR2_coding = 0 \text{ dB}$ dans tous les autres cas.

On notera par ailleurs que si par exemple les valeurs SIR_{cm_target} et PO_{cm} obtenues suivant les relations précédentes ne correspondent pas à des valeurs autorisées par la norme, alors on prendra des valeurs les plus proches des valeurs autorisées, ou les valeurs directement inférieures ou supérieures à ces valeurs.

En outre, on notera que selon la norme 3GPP, pour le sens montant les valeurs autorisées pour le décalage de puissance PO sont égales à $20 \log (\beta_c / \beta_d)$ où

β_c (resp. β_d) est le facteur de gain du DPCCH (respectivement DPDCH). Soit β_c soit β_d est égal à 1, et l'autre est un entier entre 1 et 15.

Selon un procédé suivant l'invention, dans le cas de changement dans les conditions de transmission requises, on applique à ladite valeur cible une variation 5 d'une première valeur, et audit décalage de puissance une variation d'une deuxième valeur, afin que ledit premier canal ait sa puissance d'émission changée de ladite première valeur et le deuxième canal ait sa puissance d'émission changée d'une valeur égale à la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur.

Notamment, dans le cas où le changement de conditions de transmission 10 requises peut correspondre à l'utilisation de mode compressé, on peut, de manière générale, distinguer les trois modes de réalisation suivants.

Suivant un premier mode de réalisation :

- ladite première valeur est égale à 0
- la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur correspond 15 à la variation de puissance à appliquer au deuxième canal (ladite variation correspondant à $\Delta_{SIR_compression} + \Delta_{SIR1_coding} + \Delta_{SIR2_coding}$ dans le cas de deuxième canal constitué par le DPDCH dans l'exemple donné précédemment).

Suivant un deuxième mode de réalisation:

- ladite première valeur correspond à une composante de la variation de puissance à appliquer au premier canal (ladite composante correspondant à Δ_{PILOT} dans le cas de premier canal constitué par le DPCCH dans l'exemple donné précédemment),
- la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur est obtenue 25 à partir de ladite composante de variation de puissance à appliquer au premier canal, et de la variation de puissance à appliquer au deuxième canal (ladite variation de puissance correspondant à $\Delta_{SIR_compression} + \Delta_{SIR1_coding} + \Delta_{SIR2_coding}$ dans le cas de deuxième canal constitué par le DPDCH dans l'exemple donné précédemment) .

Suivant un troisième mode de réalisation:

- ladite première valeur correspond à la variation de puissance à appliquer au premier canal (ladite variation de puissance correspondant

- à $\Delta_{\text{PILOT}} + \Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$ dans le cas de premier canal constitué par le DPCCH dans l'exemple donné précédemment),
- la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur est obtenue à partir d'une composante de la variation de puissance à appliquer au premier canal (ladite composante correspondant à Δ_{PILOT} dans le cas de premier canal constitué par le canal DPCCH dans l'exemple donné précédemment) et d'une composante de la variation de puissance à appliquer au deuxième canal (ladite composante correspondant à $\Delta SIR_compression$ dans le cas de deuxième canal constitué par le canal DPDCH dans l'exemple donné précédemment).

10 Selon un procédé suivant l'invention, dans le cas de changement dans les conditions de transmission requises, correspondant à l'utilisation de mode compressé, on applique à ladite valeur cible une variation comportant une composante destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour 15 un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

20 La présente invention a également pour objet différentes entités d'un système de radiocommunications mobiles susceptibles de comporter des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention.

On pourra également prévoir des moyens de signalisation entre ces différentes entités pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention.

D'une manière générale, un système de radiocommunications mobiles 25 comporte, comme rappelé sur la figure 4, les différentes entités suivantes: des stations mobiles (appelées aussi équipements utilisateurs, ou UE, pour "User Equipment" dans le système UMTS), des stations de base (appelées aussi "Node B" dans l'UMTS), et des contrôleurs de stations de base (appelés aussi RNC, pour "Radio Network Controller" dans l'UMTS). L'ensemble formé par les « Node B » et les 30 RNC est aussi appelé UTRAN, pour "UMTS Terrestrial Radio Access Network".

Généralement la boucle externe de contrôle de puissance est plutôt mise en œuvre dans le récepteur (Node B pour le sens montant par exemple), car il est plus logique d'effectuer l'estimation de qualité (BER, FER, BLER...) nécessaire à cette boucle

externe dans le récepteur. La variation de valeur cible ΔSIR doit alors être connue du récepteur. Par contre la variation anticipée de puissance d'émission doit être appliquée dans l'émetteur (UE pour le sens montant par exemple), et doit donc pour cela être connue également de l'émetteur.

5 En outre, dans un système tel que l'UMTS, le RNC est en charge du contrôle du réseau et des actions effectuées par l'UE, alors que le Node B est principalement un émetteur-récepteur. Ainsi, la boucle externe de contrôle de puissance dans le sens montant est mise en oeuvre dans le RNC. La boucle interne de contrôle de puissance est réalisée en partie dans l'UE, et en partie dans le Node B; par exemple, dans le
10 sens montant, le Node B compare le SIR estimé au SIR cible et envoie une commande de contrôle de puissance à l'UE, et l'UE modifie sa puissance transmise en fonction des commandes de contrôle de puissance envoyées par le Node B.

Ainsi, un autre objet de l'invention est une station de base (ou Node B dans l'UMTS) pour système de radiocommunications mobiles, comportant des moyens, tels
15 que ceux notés 1 sur la figure 4) pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention.

Notamment, une station de base suivant l'invention peut comporter des moyens tels que:

- pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour
20 appliquer à ladite valeur cible une variation de ladite première valeur,
- pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance une variation de ladite deuxième valeur,
- pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour signaler à une station mobile ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer
25 audit décalage de puissance.

Notamment, une station de base suivant l'invention peut comporter des moyens tels que :

- pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation comportant une composante
30 (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante ($\Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$) destinée à compenser la

dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

Un autre objet de l'invention est un contrôleur de stations de base (ou RNC dans l'UMTS) pour système de radiocommunications mobiles, comportant des 5 moyens, tels que ceux notés 2 sur la figure 4) pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention.

Notamment, un contrôleur de stations de base suivant l'invention peut comporter des moyens tels que:

- pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour 10 appliquer à ladite valeur cible une variation de ladite première valeur,
- pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance une variation de ladite deuxième valeur,
- pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour signaler à une station mobile ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer 15 audit décalage de puissance.

Notamment, un contrôleur de stations de base suivant l'invention peut comporter des moyens tels que :

- pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation comportant une composante 20 (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante ($\Delta_{\text{SIR1_coding}} + \Delta_{\text{SIR2_coding}}$) destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode 25 compressé.

Un autre objet de l'invention est une station mobile (ou UE dans l'UMTS) pour système de radiocommunications mobiles, comportant des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'invention, tels que ceux notés 3 sur la figure 4) .

Notamment, une station mobile suivant l'invention peut comporter des 30 moyens tels que:

- pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible une variation de ladite première valeur,

- pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance une variation de ladite deuxième valeur,
 - pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour signaler au réseau ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer audit décalage de puissance.
- 5

Notamment, une station mobile suivant l'invention peut comporter des moyens tels que :

- pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation comportant une composante 10 (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante ($\Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$) destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode 15 compressé.

La réalisation particulière de ces différents moyens ne présentant pas de difficulté particulière pour l'homme du métier, de tels moyens ne nécessitent pas d'être décrits ici de manière plus détaillée que ce qui a été fait précédemment, par leur fonction.

REVENDICATIONS

1. Procédé pour le contrôle de puissance d'émission dans un système de radiocommunications mobiles, dans lequel au moins deux canaux physiques distincts, transmis par un même émetteur, ont leur puissance d'émission contrôlée par un algorithme de contrôle de puissance, en fonction d'une valeur cible de qualité de transmission (SIR target) correspondant à un premier canal, pris comme référence, et dans lequel un décalage (PO) de la puissance d'émission d'un deuxième canal par rapport au premier canal est appliqué si nécessaire, procédé caractérisé en ce que, dans le cas de changement dans les conditions de transmission requises, on applique à ladite valeur cible (SIR target) une variation d'une première valeur ($\Delta 1$), et audit décalage de puissance (PO) une variation d'une deuxième valeur ($\Delta 2$), afin que ledit premier canal ait sa puissance d'émission changée de ladite première valeur et le deuxième canal ait sa puissance d'émission changée d'une valeur égale à la différence ($\Delta 1 - \Delta 2$) entre ladite première et ladite deuxième valeur.
- 15 2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que :
 - ladite première valeur est égale à 0
 - la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur correspond à la variation de puissance à appliquer au deuxième canal.
- 20 3. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que :
 - ladite première valeur correspond à une composante de la variation de puissance à appliquer au premier canal,
 - la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur correspond à la différence entre ladite composante de variation de puissance à appliquer au premier canal, et la variation de puissance à appliquer au deuxième canal.
- 25 4. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que :
 - ladite première valeur correspond à la variation de puissance à appliquer au premier canal,
 - la différence entre ladite première et ladite deuxième valeur correspond à la différence entre une composante de la variation de puissance à appliquer au premier canal et une composante de la variation de puissance à appliquer au deuxième canal.
- 30

5. Procédé selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que ledit changement de conditions de transmission requises correspond à l'utilisation du mode compressé.

6. Procédé selon l'une des revendications 1 à 5, caractérisé en ce que ledit 5 premier canal est un canal de contrôle.

7. Procédé selon l'une des revendications 1 à 5, caractérisé en ce que ledit deuxième canal est un canal de données.

8. Procédé selon les revendications 3, 5 et 6, caractérisé en ce que ladite composante de la variation de puissance à appliquer au canal de contrôle est une 10 composante (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales.

9. Procédé selon les revendications 4, 5 et 6, caractérisé en ce que ladite 15 variation de puissance à appliquer au canal de contrôle comporte une composante (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante ($\Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$) destinée à compenser la 20 dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

10. Procédé selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce qu'il est utilisé pour le contrôle de puissance dans le sens montant.

11. Procédé selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce qu'il est 25 utilisé pour le contrôle de puissance dans le sens descendant.

12. Station de base pour système de radiocommunications mobiles, caractérisée en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'une des revendications 1 à 11.

13. Station de base selon la revendication 12, caractérisée en ce qu'elle 30 comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation de ladite première valeur.

14. Station de base selon la revendication 12, caractérisée en ce qu'elle comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance (PO) une variation de ladite deuxième valeur.

15. Station de base selon la revendication 12, caractérisée en ce qu'elle comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour signaler à une station mobile ladite variation de ladite deuxième valeur à appliquer audit décalage de puissance (PO).

16. Contrôleur de stations de base pour système de radiocommunications mobiles, caractérisé en ce qu'il comporte des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'une des revendications 1 à 11.

17. Contrôleur de stations de base selon la revendication 16, caractérisé en ce qu'il comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation de ladite première valeur.

15 18. Contrôleur de stations de base selon la revendication 16, caractérisé en ce qu'il comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance (PO) une variation de ladite deuxième valeur.

19. Contrôleur de stations de base selon la revendication 16, caractérisé en ce qu'il comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour signaler à une station mobile ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer audit décalage de puissance (PO).

20. Station mobile pour système de radiocommunications mobiles, caractérisée en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant l'une des revendications 1 à 11.

21. Station mobile selon la revendication 20, caractérisée en ce qu'elle comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation de ladite première valeur.

22. Station mobile selon la revendication 20, caractérisée en ce qu'elle comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer audit décalage de puissance (PO) une variation de ladite deuxième valeur.

23. Station mobile selon la revendication 20, caractérisée en ce qu'elle comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour

· signaler au réseau ladite variation de ladite deuxième valeur, à appliquer audit décalage de puissance (PO).

24. Système de radiocommunications mobiles, comportant au moins une station de base selon l'une des revendications 12 à 15, et/ou au moins un contrôleur 5 de stations de base selon l'une des revendications 16 à 19, et/ou au moins une station mobile selon l'une des revendications 20 à 23.

25. Procédé pour le contrôle de puissance d'émission dans un système de radiocommunications mobiles, dans lequel un canal de données (DPDCH) et un canal de contrôle (DPCCH), transmis par un même émetteur, ont leur puissance 10 d'émission contrôlée par un algorithme de contrôle de puissance, en fonction d'une valeur cible de qualité de transmission (SIR target) correspondant au canal de contrôle, pris comme référence, et dans lequel un décalage (PO) de la puissance d'émission du canal de données par rapport au canal de contrôle est appliqué si nécessaire, procédé caractérisé en ce que, dans le cas de changement dans les 15 conditions de transmission requises, correspondant à l'utilisation de mode compressé, on applique à ladite valeur cible (SIR target) une variation comportant une composante (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames 20 normales, et une composante ($\Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$) destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

26. Station de base pour système de radiocommunications mobiles, caractérisée en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un procédé 25 suivant la revendication 25.

27. Station de base selon la revendication 26, caractérisée en ce qu'elle comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation comportant une composante (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un 30 signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante ($\Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$) destinée à compenser la

dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

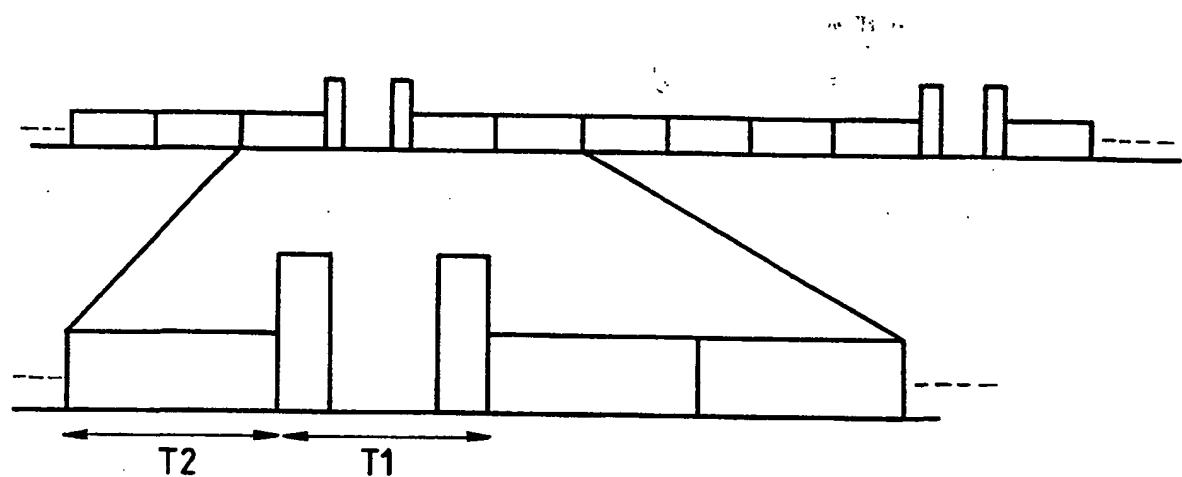
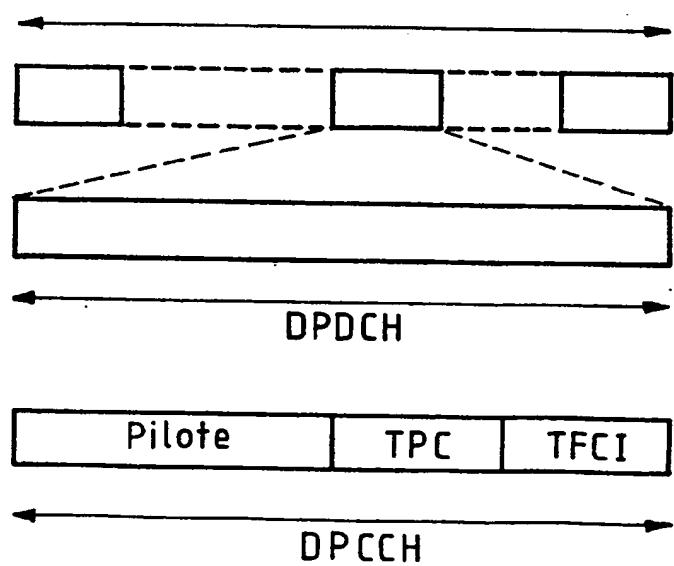
28. Contrôleur de stations de base pour système de radiocommunications mobiles, caractérisé en ce qu'il comporte des moyens pour mettre en œuvre un 5 procédé suivant la revendication 25.

29. Contrôleur de stations de base selon la revendication 28, caractérisé en ce qu'il comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens montant, des moyens pour appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation comportant une composante (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote 10 pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante ($\Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$) destinée à compenser la dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

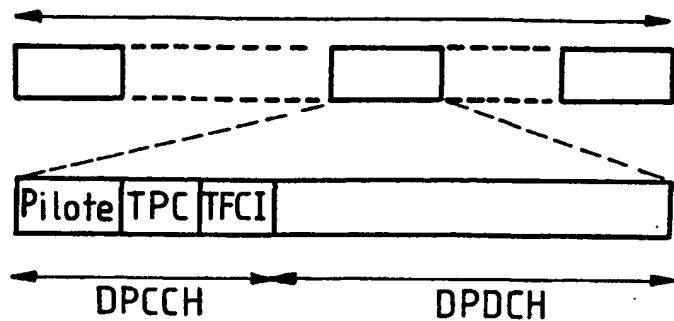
15 30. Station mobile pour système de radiocommunications mobiles, caractérisée en ce qu'elle comporte des moyens pour mettre en œuvre un procédé suivant la revendication 25.

31. Station mobile selon la revendication 30, caractérisée en ce qu'elle comporte, pour le contrôle de puissance dans le sens descendant, des moyens pour 20 appliquer à ladite valeur cible (SIR target) une variation comportant une composante (Δ_{PILOT}) destinée à compenser un changement de nombre de bits pilote pour un signal pilote transmis dans ledit canal de contrôle, ledit nombre de bits pilote pouvant être différent dans les trames compressées et dans les trames normales, et une composante ($\Delta SIR1_coding + \Delta SIR2_coding$) destinée à compenser la 25 dégradation de performances due aux interruptions de transmission en mode compressé.

1/2

FIG_1FIG_2

2/2
FIG_3



FIG_4

